

## Modern Robotics.

Para um melhor entendimento sobre vetores, aceleração, postura, área de trabalho, entre outros. Nesses vídeos vocês conseguiram lembrar ou aprender um pouco como funciona posicionar e rotacionar um espaço de coordenadas que utilizamos bastante na hora de saber para onde o motor deve rodar e como um motor irá afetar a orientação dos outros.

[Modern Robotics](#) pelo menos até 3.3.1

Como exercício/desafio de lógica, como um grupo, formule uma apresentação sobre:

- Dado um braço robótico com apenas duas juntas:



- Formular uma lógica de movimentação (2D) para que tendo as coordenadas desejadas do ponto vermelho, podemos calcular os ângulos dos motores. Considerando.

Dimensões



Eixo base

